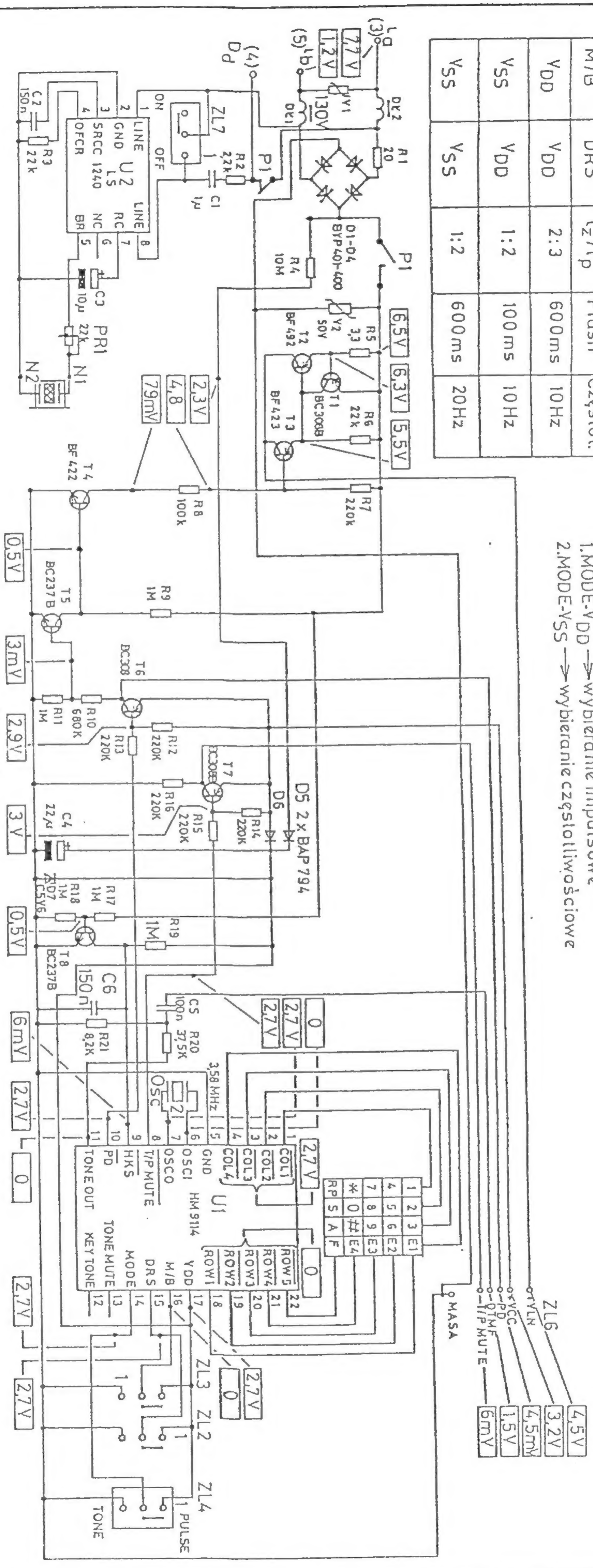


Stany złącz ZL2, ZL3

M/B	DRS	t _z /t _p	Flash	Częstot.
V _{DD}	V _{DD}	2:3	600ms	10Hz
V _{SS}	V _{DD}	1:2	100ms	10Hz
V _{SS}	V _{SS}	1:2	600ms	20Hz

Stan złącza ZL4

- 1.MODE-V_{DD} → wybieranie impulsowe
- 2.MODE-V_{SS} → wybieranie częstotliwościowe



Producent zasilzega zmiany w schemacie.
W przypadku występowania dławików DL1, DL2 rezystor R1 zworzyć.

Warunki pomiaru:
-zasilanie: 60V 2x500Ω, I=49mA
-stan rozmuwy, PULSE
-pomiar względem GND

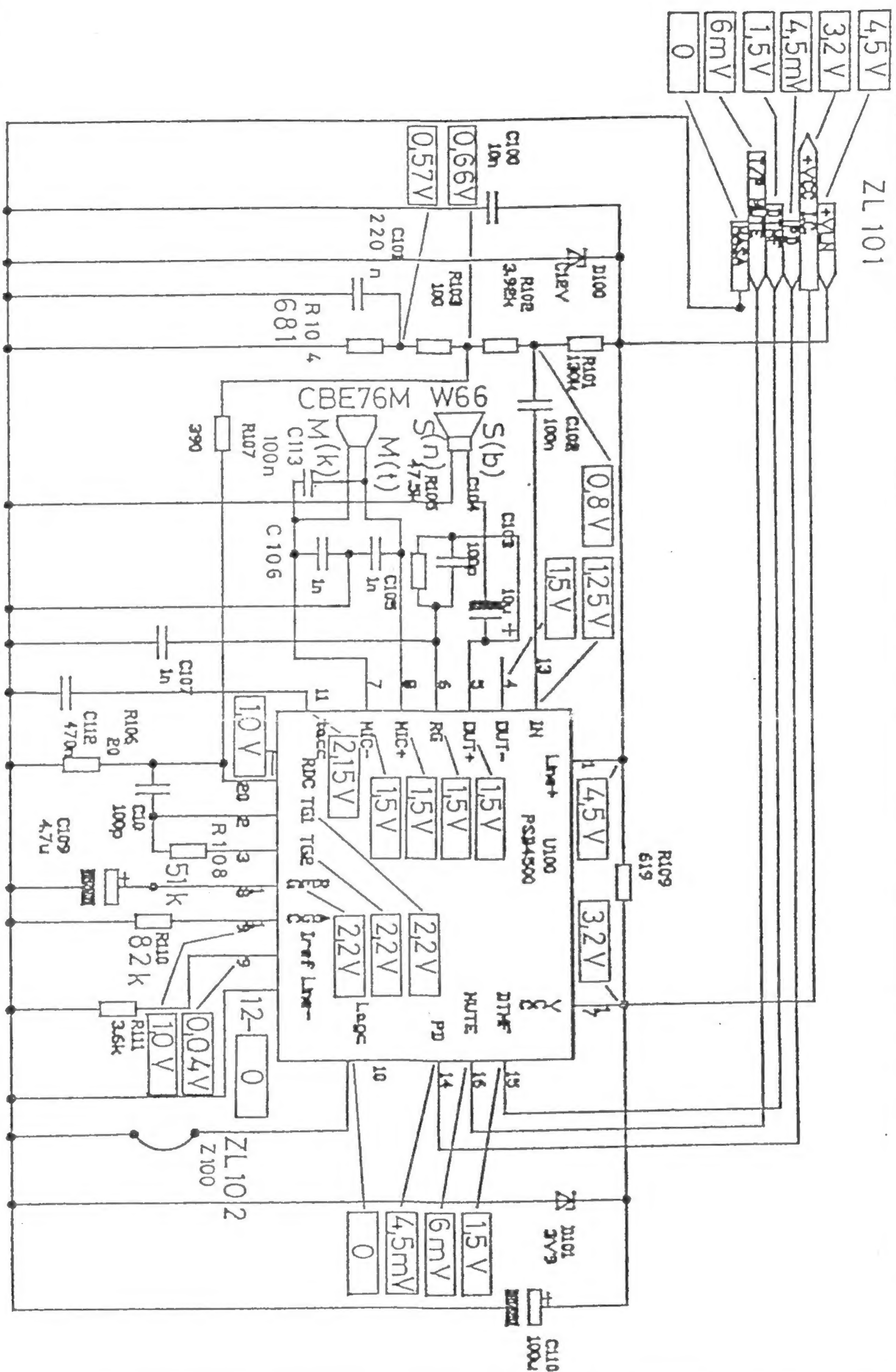
Schemat aparatu
telefonicznego
Lotos 402 (cz.1)

RWT

Rys. 21
Schemat płytki P1 z układem wybierczym U1 HM 9114

Producent zastrzeżę zmiany w schemacie.
 Oznaczenia kolorów
 b-biały, n-niebieski, t-zielony, k-czerwony

Warunki pomiaru:
 - zasilanie: 60V 2x500Ω, I=49mA
 - stan, rozumowy PULSE
 - pomiar względem GND



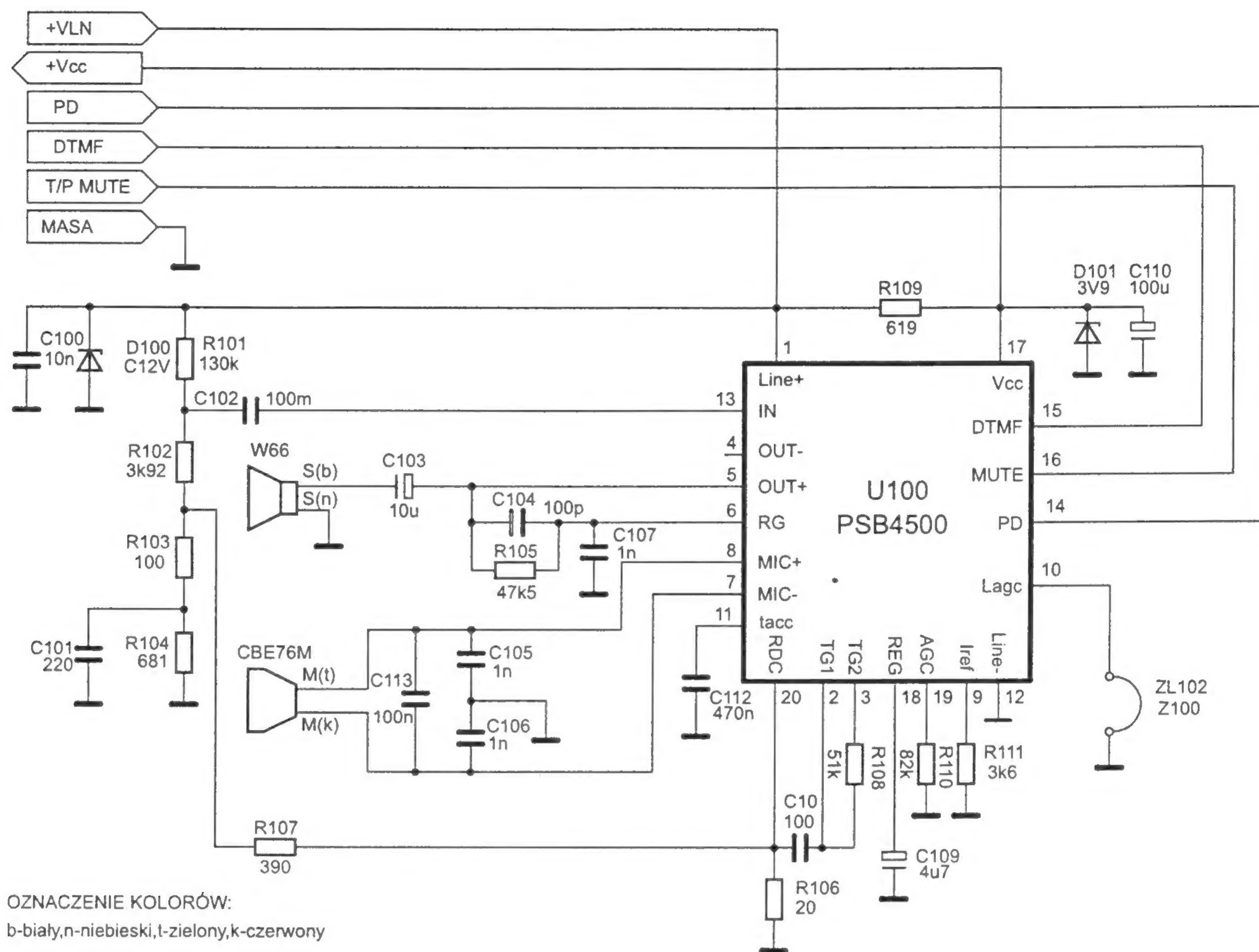
RWT

Schemat aparatu
 LOTOS 402(cz. II)

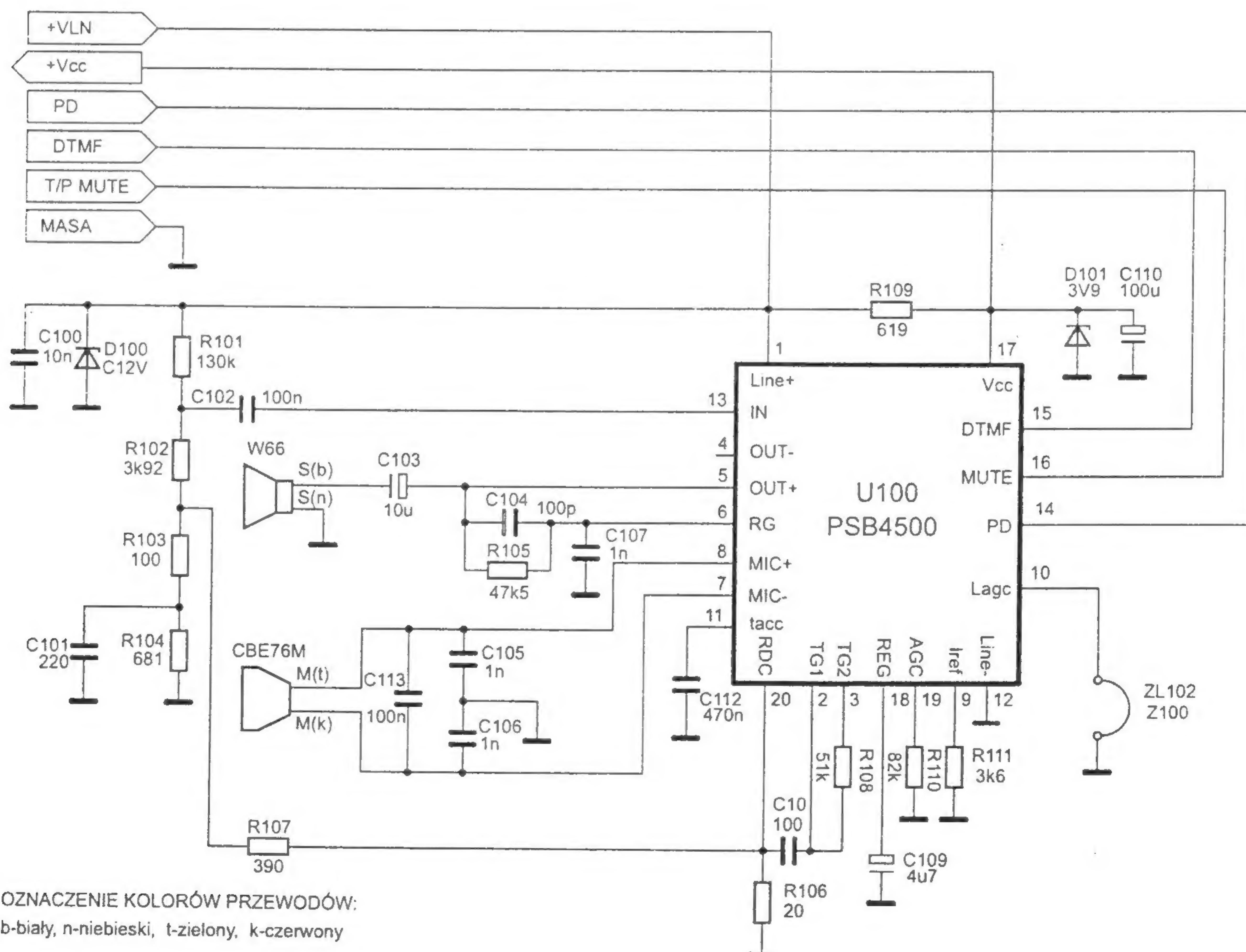
M/B	DRS	tz/tp	Flash	Częstot.
Vdd	Vdd	2:3	600ms	10Hz
Vss	Vdd	1:2	100ms	10Hz
Vss	Vss	1:2	600ms	20Hz

- 1.MODE-Vdd->wybieranie impulsowe
- 2.MODE-Vss->wybieranie częstotliwościowe

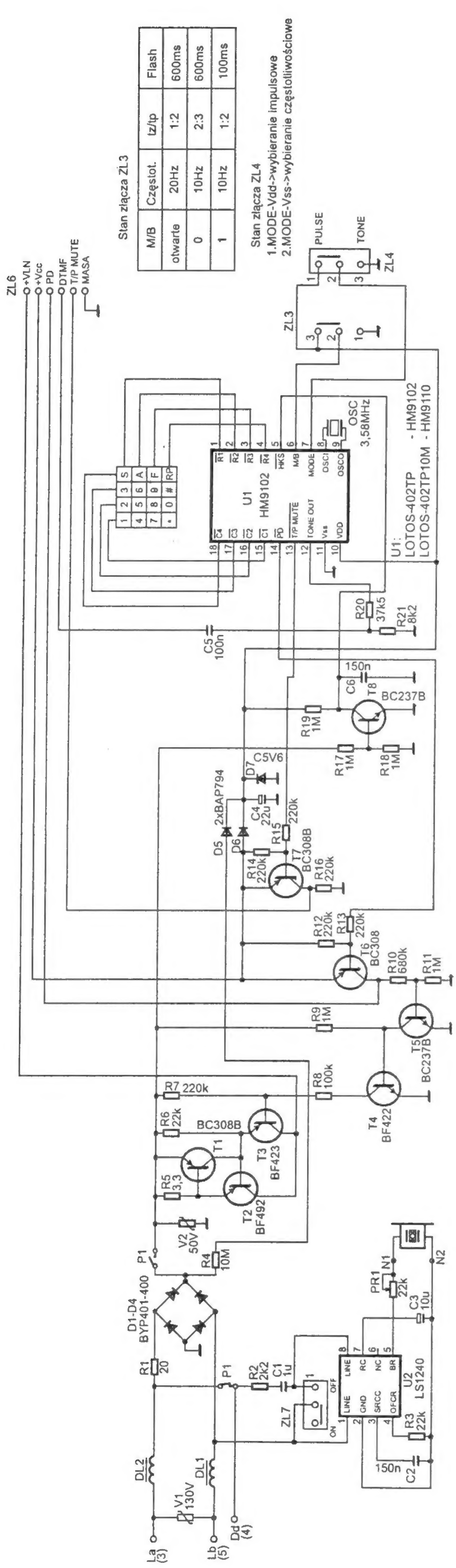




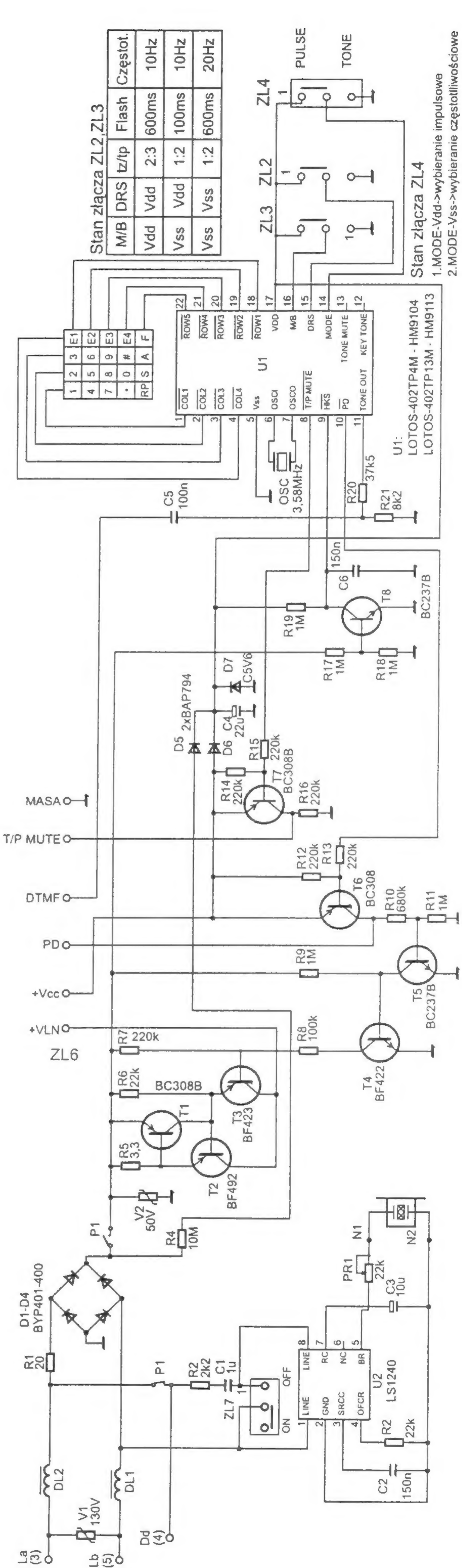
Schemat ideowy aparatu LOTOS402TP14M (cz.2).



Schemat ideowy aparatów: LOTOS - 402 TP, LOTOS - 402 TP 4M, LOTOS - 402 TP 10M, LOTOS - 402 TP 13M - część rozmówna, wspólna dla wszystkich wersji.



Schemat ideowy aparatu LOTOS - 402 TP 10M - część bazowa.



Schemat ideowy aparatu LOTOS - 402 TP 4M, LOTOS - 402 TP 13M - część bazowa.